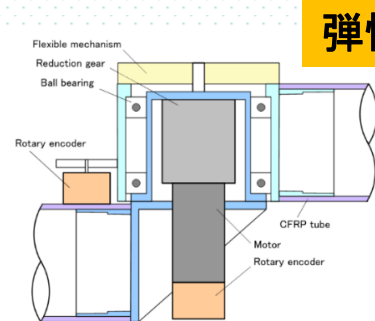
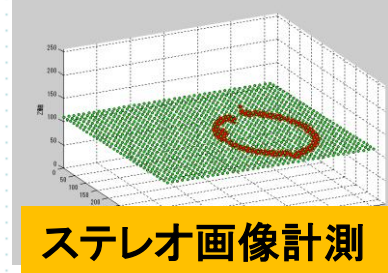
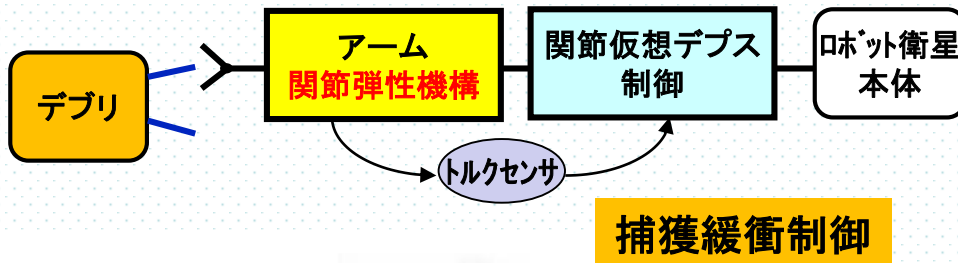
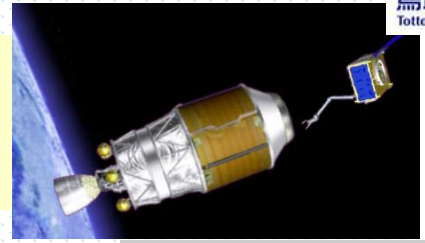


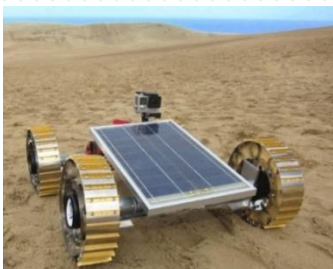
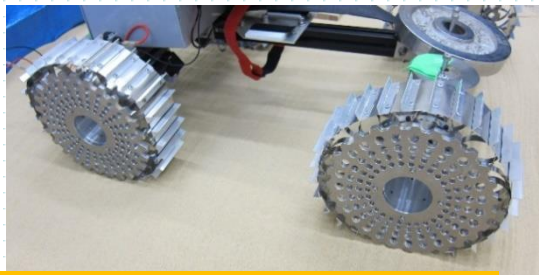
宇宙デブリ捕獲ロボット衛星

- ステレオ画像計測により接近・捕獲
- **関節内蔵弾性機構**が高周波域の衝撃緩衝
- **関節仮想デプス制御**が低周波域の衝撃緩衝



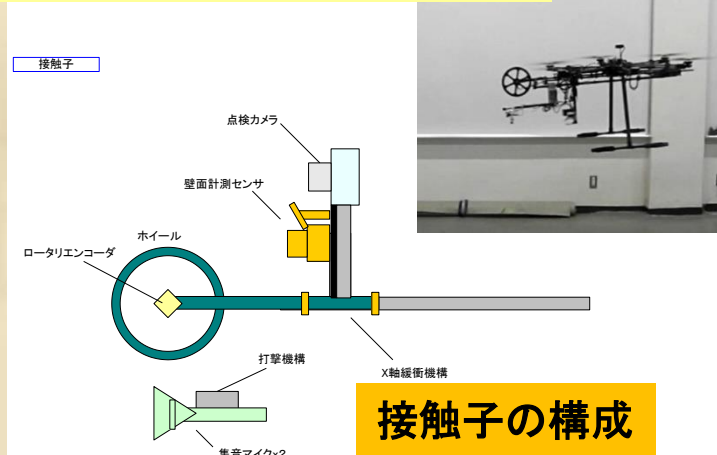
火星探査ローバ

- **ハイブリッド車輪**による砂地・岩場走行
- **ヒンジ型重心移動機構**による段差乗越え



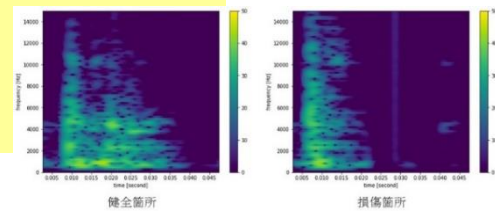
橋脚点検・診断UAV

- マルチコプタに壁面接触子を搭載
- LRFを用いて壁面接近・接触飛行
- 画像点検と打音診断を実施



- 打音のスペクトログラム画像を機械学習の特徴量に使用
- グレースケールで出力したスペクトログラムを、2値化&リサイズしたものを特徴量として使用
- 識別学習と深層学習に適用して有効性を評価

打音診断



新型単発UAV

SWUM (Stirable Wings Under Main rotor)

- 単発なのでエンジン式ロータ化が容易
- コンパクトかつ制御性の良い新型回転翼機
- 原理: メインロータ下方のダウンウォッシュ内に以下を配置
 - ・4枚の静止翼によってメインロータの反トルクを補償
 - ・4枚の可動翼(フィン)によって姿勢制御

